٢

(BB)

(19)日本国特許庁 (JP)

# (12) 公開特許公報(A)

(11)特許出願公閱香号

特開平7-39256

(43)公開日 平成7年(1995)2月10日

(51) Int.CL.\*

識別記号

庁内整理番号

技術表示箇所

A01G 9/08

8502-2B

A01C 7/08

320 F 9228-2B

審査請求 未請求 請求項の数1 FD (全 11 頁)

(21)出廣番号

特膜平5-209011

(71)出頭人 000000125

PΙ

井関島機株式会社

(22)出讀日

平成5年(1993)7月30日

受銀原松山市馬木町700番地

(72)発明者 牟田 博一

受領深伊予郡底部町八合1番地 井岡島機

株式会社技術部内

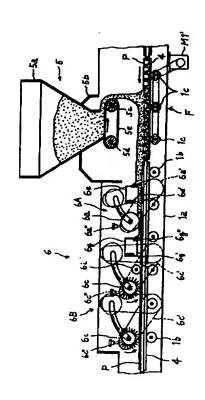
(74)代理人 弁理士 菅原 弘志

#### (54) 【発明の名称】 育苗用措種機

# (57)【要約】

【目的】 所定方向に苗箱を搬送しつつ、その搬送中の 苗箱に床土の充填と播種を施す育苗用播種機において、 苗箱に床土の充填と播種を施すことは勿論、花き用針等 の大型容器にも床土の充填を行えるようにする。

【構成】 床土充填後に苗箱4内の床土を鎮圧する鎮圧 ローラ6 aと該鎮圧ローラによって鎮圧した後の床土表 面を均平化する均平ブラシ6cを、上記機能が作用する 作用位置と上記機能が作用しない非作用位置に切り替え られるように構成し、苗箱4に床土の充填と播種を施す 場合は、鎮圧ローラ6aおよび均平ブラシ6cを作用位 置に位置させ、花き用鉢Q等の大型容器に床土の充填を 行なう場合は、鎮圧ローラ6aおよび均平ブラシ6cを 非作用位置に位置させる。



1

### 【特許請求の範囲】

【請求項1】 所定方向に苗箱を搬送しつつ、その搬送中の苗箱に床土の充填と播種を施す育苗用播種機において、床土充填後に苗箱内の床土を鎮圧する鎮圧ローラと、該鎮圧ローラによって鎮圧した後の床土表面を均平化する均平ブラシとを設け、これら鎮圧ローラおよび均平ブラシを上記機能が作用する作用位置と上記機能が作用しない非作用位置に切り替える切替手段を設けたことを特徴とする育苗用播種機。

#### 【発明の詳細な説明】

[0001]

【産業上の利用分野】本発明は、苗箱に床土の充填と播種を施すことは勿論、花き用鉢等の大型容器に床土の充填を行うことにも使用できる育苗用播種機に関するものである。

#### [0002]

【従来の技術】苗箱を移送するコンベヤ上に床土供給装置と播種装置を設け、苗箱内への床土の充填と播種を自動的に行う育苗用播種機が広汎に使用されている。この種の育苗用播種機はボット苗用の育苗ボットや直播き用 20の育苗箱に合わせて作られていたため、大型容器、例えば花き用針等の土詰めには使用することができなかった。従来、花き用鉢への土詰めには、ボッティングマシンと呼ばれる専用の土詰機を使用していた。

#### [0003]

【発明が解決しようとする課題】しかしながら、種類の 異なる育苗容器ごとに土詰機を準備しておくのは、非経 済的であるばかりか、設置スペースが無駄である。そこ で、苗箱に床土の充填と播種を施すことは勿論、花き用 鉢等の大型容器に床土の充填を行うことにも使用できる 30 育苗用播種機を提供することを本発明の課題としてい る。

#### [0004]

【課題を解決するための手段】上記課題を解決するために、本発明は次のように構成した。すなわち、本発明にかかる育苗用播種機は、所定方向に苗箱を搬送しつつ、その搬送中の苗箱に床土の充填と播種を施す育苗用播種機において、床土充填後に苗箱内の床土を鎮圧する鎮圧ローラと、該鎮圧ローラによって鎮圧した後の床土表面を均平化する均平ブラシとを設け、これら鎮圧ローラおめよび均平ブラシを上記機能が作用する作用位置と上記機能が作用しない非作用位置に切り替える切替手段を設けたことを特徴としている。

#### [0005]

【作用】鎮圧ローラおよび均平ブラシを作用位置に位置 させると、背丈の低い育苗ボットや育苗箱に床土の充填 と播種を行える。また、鎮圧ローラおよび均平ブラシを 作用位置に位置させ、育苗ボットや育苗箱よりも大型の 容器の進行を妨害しないようにすると、花き用鉢等にも 床土の充填を行える。 [0006]

【実施例】以下、図面に示すこの発明の一実施例につい て説明する。まず、播種機の全体的な構成を述べる。 【0007】この播種機は、連続移送用の第1コンベヤ 1と、連続移送と間歇移送とを切替可能な播種コンペヤ 2と、連続移送用の第2コンベヤ3とが移送上手間から 順に連ねて設置されており、その各コンベヤ1、2、3 上を順に引き継がれて苗箱4等の容器やトレイが移送さ れてゆくようになっている。そして、第1コンペヤ1上 10 に床土供給装置5、鎮圧・均平装置6が層に設置され、 播種コンベヤ2上に播種装置7が設置され、第2コンベ ヤ3上に覆土供給装置8、灌水装置9が設置されてい る。これにより、移送上手側の第1コンベヤ1の始端部 に載せられた苗箱等は、初めに床土が詰められて鎮圧・ 均平され、次に播種コンベヤ2に引き継がれてここで播 種され、そして第2コンベヤ3に引き継がれてそこで覆 土され灌水されて播種作業が完了する。

2

【0008】次に、上記播種機の各装置について詳述する。

【0009】1は第1コンベヤで、フレーム1a、1a間に円柱状のゴムロールからなる移送ローラー1b…が複数本軸支され、その各移送ローラー1b…が移送モータM1から伝動されて駆動回転するように構成されている。これにより、フレーム1a、1a間の移送ローラー1b…上に載せられた苗箱等は、移送モータM1が回転するときはローラー回転方向に連続移送され、モータが停止するときは移送停止される。

【0010】2は播種コンベヤで、フレーム2a、2a で支持されたローラー軸2b、2cにローラー2d、2 eがそれぞれ取り付けられ、そのローラー間2b-2e に移送ベルト2fが巻き掛けられている。そして、一方 のローラー軸2b、即ち播種コンベヤ2の駆動軸には、 連続移送用の駆動モータM2による連続駆動機構と、間 歇移送用のエアーシリングC 1による間歇駆動機構とが 連動連結している。具体的には、まず、ローラー軸26 には、連続移送用のスプロケット10が連続駆動制一方 向クラッチ10aを介して取り付けられ、そのスプロケ ット10と駆動モータM2の駆動軸12に一体回転する ように取り付けた連続駆動スプロケット12aとの間に チェン13が掛けられて、連続駆動機構が構成されてい る。これにより、連続駆動側一方向クラッチ10aを境 界に連続駆動側(駆動モータM2側)とローラー軸2b 側とにおいて、連続駆動側が駆動側となるときには連続 駆動側からローラー軸2bへ伝動し、ローラー軸2b側 が駆動側となるときにはローラー軸2bから連続駆動側 へは伝動しない。 即ち、駆動モータM2が駆動回転する とき、その駆動モータM2の連続回転がローラー軸2b へ伝動して播種コンベヤ2が連続移送状態になる。 駆動 モータM2が駆動しないときには、間歇駆動機構により 50 ローラー軸2b側が間歇駆動されても、駆動モータM2

は強制的に回転されることはない。

【0011】また、ローラー軸26には、間歇移送用の スプロケット11が取り付けられ、そのスプロケット1 1と間歇駆動軸14に一体回転するように取り付けた間 歇駆動スプロケット15とにチェン16が掛けられ、更 に、間歇駆動軸14に、遊場側が間歇駆動用のエアーシ リンダC1のピストンC1aが連結するアーム18aの 基部が固着するアーム筒18が間歇駆動倒一方向クラッ チ17を介して取り付けられて、間歇駆動機構が構成さ れている。間歇駆動随一方向クラッチ17により、エア 10 される。 ーシリンダC1のピストンC1aが突出してアーム筒1 8が回転するときは間歇駆動軸14が一体回転するよう 伝動され、エアーシリンダC 1のピストンC 1 aが引っ 込んでアーム筒18が逆回転するときは間歇駆動輸14 には無駆動となり伝動しない。これにより、エアーシリ ングC1のピストンC1aが所定のタイミングで一定ス トローク、突出、引っ込み作動すると、間歇駆動輸14 が一定角度づつ間歇に回転してローラー軸2bが間歇駆 動回転し、播種コンベヤ2が間歇移送状態となる。ま た、間歇駆動側一方向クラッチ17を境界に間歇駆動側 20 (エアーシリンダC1側) とローラー軸2b側との間 で、間歇駆動側が駆動側となるときには間歇駆動側から ローラー輪2bへ伝動して前述の通り間歇回転がローラ 一軸2bへ伝動し、エアーシリンダC1が作動せず、連 統駆動機構によりローラー軸2b側が連続駆動されて も、間歇駆動間一方向クラッチ17からエアーシリンダ C1個へはその連続回転が駆動することはない。 尚、B Lはブレーキ装置で、間歇移送用のスプロケット11に 一体の回転ディスク11aを挟み込んでローラー軸2b にブレーキ作用を施すもので、間歇駆動時におけるロー 30 ラー軸2bの惰性回転を更に抑えるためのものである。 【0012】ところで、播種コンベヤ2の間歇移送量 は、移送される育苗ボットPのボットp…の移送方向の ピッチ分、或はその倍数分になるように合わせておく必 要がある。播種コンベヤ2の間歇移送量を変更調節する ときは、エアーシリングC1のピストンC1aの突出・ 引込のストロークを変更して行う。このエアーシリンダ C1は、ピストンC1aが突出作動してピストン先端部 がリターンスイッチSW(R)のスイッチ操作片に当た ってそのスイッチが切り替わると、バルブV1が切り替 40 わってピストンC1aが引込作動に切り替わる。そし て、ピストンClaの段部Cla'がシリンダ側に設け たカラーKのピストン停止用ポルトK1に当たって停止 する。よって、エアーシリンダC1のピストンストロー クは、そのピストン最大突出位置がリターンスイッチS W(R)の位置P(1)により決まり、ピストン最大引 込位置がピストン停止用ボルトK 1 の位置 P (2)によ り決まる。そして、前記カラーKのピストン停止用ポル トK1は、シリンダC1のピストン基部側に固着された

固定される構成になっている。よって、ピストン停止用 ボルトK1の筒K2への固定位置を変更調節するだけ で、ピストン最大引込位置を変更することができ、播種 コンベヤ2の間歇移送量を無段階に且つ容易に変更する ことができる。

【0013】以上のように、播種コンベヤ2の駆動機構 が構成されているので、移送ベルト2 f 上に載せられた 苗箱等は、モータM2成はエアーシリンダC1が作動す ることにより、ベルト移動方向に連続移送或は間歇移送

【0014】3は第2コンベヤで、フレーム3a、3a 間に円柱状のゴムロールからなる移送ローラー3 b…が 複数本軸支され、その各移送ローラー3 b…が移送モー タM3から伝動されて駆動回転するように構成されてい る。これにより、フレーム3a、3a間の移送ローラー 3b…上に載せられた苗箱等は、移送モータM3が回転 するときはローラー回転方向に連続移送、停止するとき は移送停止される。

【0015】上記コンベヤ1、2、3で育苗ポットPを 移送する場合は、一般的に用いられている総60cm・ 横30cmの大きさの合成樹脂製の苗箱4に育苗ボット Pを嵌め込んで移送する。なお、育苗ボットPは、紙製 或は合成樹脂製で、多数の小さなボットp…の開口部p 1…側が縦横に連結し、底部p2…側が独立した形態の ものになっている(図14)。底部p2にはそれぞれ孔 p3…が一つづつ開けられている。また、孔p3の口径 は閉口部p1の後継より小さい。この育苗ポットPに播 種するときは、通常、育苗ボットPを開口部p1…が上 側になる状態で苗箱4内に嵌め込むか、或は別の育苗ボ ット移送用トレイに載せて、まず、その上から床土を供 給し、次に播種し、そして、覆土していくという工程で 播種していく(図15(a))。また、育苗ポットPを 逆に孔p3…が開いた底部p2…側が上側になる状態で 苗箱4に嵌め込んで、まず、その上から床土を供給して 底部p2…の孔p3…からポットp…内へ床土を入り込 ませ、次に播種し、そして覆土していくという工程で播 種することもできる(図15(b))。尚、紙製の育苗 ポットPを用いて苗を育苗したときには、一ポットpづ つ分離してポットごと圃場に移植することができる。

【0016】また、花き用鉢Qを移送する場合は、前記 苗箱と同様のトレイ4'に複数個の鉢Q…を保持させて 移送する。鉢Qは一般に市販されている形状のもので、 前記育苗ボットPよりも青土がかなり高い。

【0017】床土供給装置5は、床土ホッパー5aとべ ルト式の床土様出部5bからなる。床土様出部5bは、 モータM4により回転駆動されるローラー5cと従動ロ ーラー5dとにベルト5eが掛けられ、そのベルト5e の回転により上部の床土ホッパー5a内の床土を定量づ つ操出し、この装置5の下をくぐるように移送される育 筒K2のネジ孔部にねじ込まれ、固定ボルトK3により 50 苗ボットP内または鉢Q…内に床土が供給されてゆく。

ンベヤ1には、そのコンベヤで移送される苗箱4に底部 から作用して援動を与える苗箱援動装置Fが設けられて いる。その苗箱振動装置Fは、床土供給装置5から繰り 出される床土の落下位置より上手側と下手側とに、振動 ローラー1c、1c、1cがフレーム1a、1a間に動 支され、その援動ローラー1 c…がモータM1' からチ ェン伝動されて移送ローラー1 b…と同一回転方向に駆 動回転するように構成されている。提動ローラー1 c… は、そのローラー形状が角柱状になっていて、その角柱 10 の各部の位置が同位相になるように取り付けられている ので、移送ローラー1b…で移送されてきた苗箱4に上 下に振動を与えながら移送方向に送るように作用するも のとなる。これにより、床土供給時に育苗ポットP(ま たは鉢Q…)が苗箱援動装置Fにより上下に援動させら れるので、床土がポットp…内にスムーズに且つ密に入 り込んでいって、ポットp…内の隅々まで床土が行き渡 り確実な土詰めが可能となる。特に、育苗ポットPを底 部p2…関が上側になる状態で苗箱4に嵌め込んで播種 する場合(図15(b))、開口部p1…の口径より小 20 さい底部p2…の孔P3…から床土をポットp…内に入 り込ませて床土詰めをするので、非常にこの構成は有効 である。 また、 振動ローラー 1 cの一部が床土供給装置 5から繰り出される床土の落下位置より上手側にも設け られているので、床土の苗箱内への入りはじめ位置から 援動を与えることができ、床土が供給されている最中に 下層関へ床土が沈み込んでいくから効率的な床土供給が でき、また床土落下位置より下手側に設ける苗箱振動区 間も短くてすむから播種機の機体長を短くできる。尚、 モータM1'は回転数制御できるようになっていて、振 30 動ローラー1 c…が苗箱4に与える援動数を制御できる ようになっている。これにより、床土の比重や成分が変 わっても、育苗ポットPのポットp…内に適切に土詰め されるように、適当な振動数を与えることができる。 【0019】鎮圧・均平装置6は、円柱状の鎮圧ローラ

【0019】鎮圧・均平装置6は、円柱状の鎮圧ローラー6aが第1コンペヤ1のフレーム1a、1a上面に固着された支持フレーム6b、6bに上下位置調節可能に枢支されて鎮圧部6Aが構成され、その下手側に放射状にブラシ毛を植設したロール状の前後一対の均平ブラシ6c、6cがフレーム1a、1a上面に固着された支持のフレーム6d、6dに上下位置調節可能に枢支されて、モータM1から伝動されて移送ローラー1b…の移送回転方向とは逆回転に駆動回転するように設けられて均平部6Bが構成されている。これら鎮圧ローラー6a及び均平ブラシ6c、6cは上下に回動可能な支持アーム6a、、6c、、6c、の先端部にそれぞれ取り付けられており、苗箱4に嵌め込まれた移送されている育苗ボットPに鎮圧もしくは均平機能が作用する作用位置と、該作用位置よりも上位に位置し、上記機能が作用しない非作用位置に切り替えることができるようになっている。50

各支持アーム6a'、6c'、6c'の作動位置は高さ 調節ボルト6a"、6c"、6c"で固定する。

【0020】また、鎮圧ローラー6aの上手側には、平 面視V型のスクレーパ6eがフレーム1a、1a上面に 固着された支持部材6f、6fに長孔部6e'、6e' で上下位置調節可能に締め付け固定され、更に、鎮圧ロ ーラー6aと均平ブラシ6c、6cの間に、平面視V型 のゴムスクレーパ6gがフレーム1a、1a上面に固着 された支持部材6h、6hに長孔部6g'、6g'で上 下位置調節可能に締め付け固定されている。ゴムスクレ ーパ6gは、V型の型枠の下端に帯状のゴム板6g"を 取り付けたものとなっている。尚、ゴムスクレーパ6g と移送方向上手側の均平ブラシ6 cの間には、育苗ポッ トPを浮き上がらないように上から押える押えローラー 6 i が設けられている。この押えローラー6 i は移送口 ーラー1bの真上に位置し、育苗ポットP及び苗箱4を 上下から挟み付けるようになっている。これらスクレー パ6e、ゴムスクレーパ6g及び押えローラー6iは着 脱自在に設けられており、必要に応じて取り外すことが できる。

【0021】鎮圧ローラー上手側のスクレーバ6 eで摺り落された後の床土上面位置が育苗ボットPの上端位置より上位になるよう前記床土供給装置5によって多めに土詰めされているので、鎮圧ローラー6 a での鎮圧により育苗ボットPの各ボットp…内に床土が十分に充填される。そして、鎮圧された後にゴムスクレーバ6 gがゴム板6 g"でこすり付けるようにして床土を摺り落していくので、育苗ボットPの各ボットp…内への床土の充填が図られる。また、鎮圧後においても苗箱上には床土が多く残っているが、均平ブラシ6 c、6 cによる均平性が向上する。よって、育苗ボットPの各ボットp…内に均一且つ十分な量の床土を供給でき、成育ムラのない育苗が可能となる。

【0022】ところで、上記床土供給装置5及び鎮圧・ 均平装置6で苗箱からこぼれ落ちた床土は、その下側に 設けられた床土回収装置Rにより、床土供給装置5の床 土ホッパー5 a内に戻されるようになっている。その床 土回収装置Rは、まず、こぼれ落ちる床土を受ける床土 受けホッパーRが第1コンベヤ1のフレーム1a・1a の下側に設けられている。その床土受けホッパーR1の 内側底部には床土供給装置5の下側位置に設けられた床 土排出口R2に移送する移送装置R3 (ラセン状の板R 3'がモータM(R)で駆動される回転軸R3"に固着 された構成) が設けられている。そして、床土排出口R 2から排出される床土は、床土エレベーター装置R4の 第1ホッパーR5で受けられる。そこで受けられた床土 は、床土エレベータ装置R4内の上下に設けられたモー タM(E)で駆動される回転ローラーR6a・R6bに 50 巻き掛けられたベルトR7の外周に多数取り付けられた

バケットR7a…で回収されて上方に搬送される。バケ ットR7a…で上方に搬送された床土は、ホッパー5a 上に排出口を臨ませたスロアーR8に投げ出されて、床 土が床土供給装置5の床土ホッパー5a内に戻される構 成になっている。尚、床土エレベータ装置R4の第1ホ ッパーR5の反対側には、第2ホッパーR9が設けら れ、床土供給装置5の床土ホッパー5 aへの床土補給時 は、ここから床土を投入する。ところで、前述のように 育苗ボットPを用いて野菜用の育苗床を形成する場合に あって、鎮圧・均平装置6で多量の床土がすり落される のであるが、この床土回収装置Rにより、すり落された 床土が自動的に1ケ所に集められて床土供給装置5のホ ッパー
与
a
に
戻
さ
れ
る
の
で
、
非常
に
作
楽
能
率
が
向
上
す る.

【0023】播種装置7は、図8~図13に示されるよ うな構成になっている。即ち、種子S…を一粒づつ吸着 する吸着ノズル19…が、エアータンク20に前記育苗 ポットPの左右方向のポットp…の数 (10個)だけ取 り付けられている。エアータンク20はバキュウム装置 Vと連結しており、吸着ノズル19…が種子S…を収容 20 する種子受け桶21上に移動したときにバキュウム装置 Vが吸引作動し、受け桶21に収容された種子S…を吸 着ノズル19…の先端口にそれぞれ一粒づつ吸着する (図12(a))。そして、エアータンク20の左右に 回動自在に回動アーム22a、22aが取り付けられ、 更にその回動アーム22a、22aは回動軸22b、2 2bに一体的に取り付けられ、更にその回動軸22bの 一方にはエアーシリンダC2のピストンC2aの先端と 回動自在に連結する作動アーム22cが一体的に取り付 ラケット22dを介して一体的にロッド22e、22e が取り付けられ、そのロッド先端側は機枠に固着の支持 部材22f、22fとボールジョイント22g、22g で回動且つロッド軸方向に摺動自在に連結されている。 よって、前記のように吸着ノズル19…の先端口に種子 S…が吸着されると、エアーシリンダC2のピストンC 2 aが突出作動し、各ノズル19…がそれに対応する受 け孔23 a…を有する漏斗23上に位置するようエアー タンク20が移動する。そして、前記パキュウム装置V に作動が停止して逆にエアーがノズル19…の先端口か 40 ら吐出し、更に、ノズル19…の内側のニードル19a …が各ノズル19…の先端口から突出する(図12 (b)). これにより、ノズル19…の先端口に吸着し ていた種子S…が放出され、一粒づつ漏斗23の受け孔 23 a…内に落下する、受け孔23 a…の出口にはそれ ぞれ播種ホース24…が連結され、そのホース24…の 下端口に播種ノズル25…が取り付けられている。 よっ て、漏斗23…内に落下した種子S…はホース24…内 を通って播種ノズル25…の下端口から放出される。以 上のように、この播種装置7は、吸着ノズル19…が種 50 の位置)を、位置調節具21cにより最も種子吸着精度

子を一粒づつ吸着して播種位置に放出するように構成さ れている。吸着ノズル19…の先端口の口径は小さく設 けられるので、粒径の小さい裸種子でも確実に一粒づつ 措種できる。

8

【0024】尚、種子S…を収容する受け桶21は、ノ ズル19の口径ΦAよりも小さい小孔21'…が多数形 成され、且つ受け桶21の中央下側に設けたバイブレー タBによって振動するようになっている。受け福21は その左右両側下側部分B1、B1が弾性部材C、Cを介 して支持されており、その弾性部材の弾性伸縮範囲内で 上下動するよう受け桶21に振動が与えられる。このバ イブレータBによって受け桶21内の種子S…が上下に 小さく跳ねまわり、浮遊中の種子S…が吸着ノズル19 …に吸着されるようになっている。受け樋21に小孔2 1'…が多数形成されているため、受け値21が振動す ることにより、種子S…中に湛入しているゴミ、埃や種 子の破片T…が小孔21′…からふるい落とされること となり、これらの異物が吸着ノズル19…に吸引されて 生じるノズル詰まりが防止される。

【0025】また、受け桶21への種子S…の供給は、 種子S…を収容する種子タンク21aから種子供給パイ プ21bを経由して受け桶21内に常に定レベルになる ように供給される。種子供給パイプ21bの下端口は、 受け桶21内に位置するように設けられ、且つその上下 位置は位置調節具21 cにより調節できるようになって いる。種子供給パイプ21bの下端口の位置を、吸着ノ ズル19…が受け桶21上に移動した時におけるノズル 下端位置より若干下位になるように調節して、受け桶2 1内の種子層内に吸着ノズル19…の先端口が突っ込ま けられている。また、エアータンク20の左右側にはブ 30 ないようにし、且つ、バイブレータBによって受け桶2 1が振動して受け桶21内の種子S…の上層が上下に跳 ねまわっているところに吸着ノズル19…の先端口が位 置するようにすれば、最も確実に吸着ノズル19…が種 子S…を吸着する状態となり、播種精度が向上する。 (仮に、播種作業の進行により受け桶21内の種子S… が減ったり、受け桶21へ種子を新たに補給して受け桶 21内の種子S…が増えたりして、受け桶21内の種子 層上面位置が上下に変動するならば、吸着ノズル19… の種子吸着精度が変化し、播種精度が低下することにな る。即ち、吸着ノズル19…の先端口が受け桶21内の 種子層内に突っ込んだ状態になると、その突っ込んだ状 態で一旦は吸着ノズル先端口に種子が吸着しても、その 後吸着ノズルが上動すると吸着された種子がまわりの種 子に引きずり落とされることがある。また逆に、吸着ノ ズル19…の先端口が種子層から上方に離れ過ぎた状態

になると、吸引力が不足して吸着ノズル先端口へ種子を

吸着できなくなる。)尚、種子の大きさ或は重さや形状

が、またバキュウム装置Vの吸引力が変化するときは、

受け桶21内の種子層上面位置(種子供給パイプ下端口

の高くなる位置に容易に補正することができる。

【0026】ところで、種子タンク21 a内の種子が残り少なくなって種子を補給するときは、その種子タンク21 aや受け桶21等を覆う播種装置上部側のカバー7 aが蝶番7 b…で上方に回動可能に設けられているので、そのカバー7 aを上方に回動して播種装置上部側を開放すると種子タンク21 aへ種子を補給できる。また、播種装置上部側の各部メンテナンスも容易にできる。7 a はカバー7 aに固着の取っ手である。また、播種装置上部側の外部メンテナンスも容易にできる。7 a はカバー7 aに固着の取っ手である。また、播種装置上部側のカバー7 a内には、熱放出量の比較的10大きいランプLMPが設けられている。これは、カバー7 aを開けてのメンテナンス時の照明になるとともに、このランプLMPが放出する熱によりカバー7 a内の湿度を下げることができて、受け桶21内の種子表面及び吸着ノズル19…の先端口が乾いて、吸着ノズル19…への種子の吸着及び放出が確実となる。

【0027】播種装置7の播種ノズル25…は、育苗ボ ットPの移送方向に対して2列分のボットp…の個数分 設けられ、それらの播種ノズル25…がポットp…の配 列ピッチに合わせて(ノズル25…の下端口が各ポット 20 p…の孔p3の中央に位置するように)ノズル固定プレ ート26に固定されている。その播種ノズル25…を固 定するノズル固定プレート26は、その両端部が、連結 ロッド27·27にボルト27a'、27a'で摺動不 能に固定された連結部材27a、27aにボルトで固定 されている。連結ロッド27、27は、ガイド休27 b、27bに上下に摺動自在に支持され、ロッド上端部 が搭種ノズル上下用シリングC3、C4のピストンC3 a、C4aと連結し、ピストンC3a、C4aが同時に 突出或は引っ込み作動する播種ノズルが上下動するよう に構成されている。播種ノズル上下用シリンダC3、C 4は復動式のものが採られている。

【0028】また、播種ノズル25…の上手側には、播 種穴成形体28…が、播種ノズル25…と同数個分、ノ ズル固定アレート26に固定されている。その播種穴成 形体28…は、下端部が円錐状になった形状のもので、 播種ノズル25…に対応するポットp…の直前の2列の ポットp…の配列ピッチに合わせてノズル固定プレート 26に固定されている。前記播種ノズル上下用エアーシ リングC3、C4のピストンC3a、C4aが突出作動 40 して固定プレート26が上から下に移動すると、播種穴 成形体28…がその下方に移送されてきている苗箱4内 の左右横2列分のボットp…に対し各ボットp…の穴p 3…に向けて押し下がってポット内の床土B…上面側に 播種穴H…を成形する。それと共に、播種ノズル25… も前工程で形成されたポットp…内の各播種穴H…上に 下動し、その播種穴H…内に一粒ずつ播種する。この 間、播種コンベヤ2は移送停止状態にあり、横2列のボ ットロ…への播種が完了すると、上下用エアーシリンダ C3、C4のピストンC3a、C4aが引っ込み作動し 50 て固定プレート26が下から上に移動する。その後、播種コンベヤ2が間歇移送作動して、苗箱4が育苗ポット Pのポット左右横方向2列分だけ移送し再び停止する。 そして、再び、上下用エアーシリンダC3、C4のピストンC3a、C4aが突出作動して、播種穴成形体28 …の直下の左右2列のポットp…に対して播種穴H…を 形成し、播種ノズル25…の下端口直下の左右2列のポットp…に対して播種する。

10

【0029】肖、播種穴成形体28…の固定プレート2 6への固定は、播種穴成形体28上部のねじ切り部28 aがその外径より内径が大きく設けられた固定プレート 26の播種穴成形体用固定孔26aに遊嵌され、弾性部 材26b・26bを上下に介した状態でナット26cで 播種穴成形体28がある程度傾動可能に締めつけ固定さ れている。この構成は、育苗ポットpを孔p3…があい た底部P 2…例が上側になる状態で苗箱4に嵌め込んで 播種する場合 (図15 (b)) にあって以下の効果を有 するものとなる。即ち、下側に移送させてきた育苗ボッ トPのポットp…の位置が播種穴成形体28…の真下に 位置せずにずれた位置に移送されてきても(苗箱4内で 育苗ボットPがずれた状態で移送されてきても)、播種 穴成形体28…がボットp…の孔p3…の位置に合わせ て傾動して、播種穴成形体28…の下端中央がポットp …の孔p3…の中央にくるようになり、ポットpを押し つぶすことなく所定の穴深さで播種穴を成形できる。よ って、育苗ポットPが少々ずれて移送されてきても、逆 円錐状の播種穴H…の最低位部がボットp…の孔p3… の中央位置になるよう成形されるので、その後行程で播 種ノズル25…から播種される種子S…は逆円錐状の播 種穴Hの最低位部に転がり込んでいくので、結果的にボ ットp…の孔p 3…の中央位置に播種され、所定の播種 深さを維持することができ、発芽率が向上し、また均一 な苗を育苗することができる(図13)。

【0030】また、播種孔成形体28…は、往復式のエアーシリングC3、C4の作動によりそのストローク分、確実に上下動するので、硬土質やしまりのある土質の床土のときでも、確実に所定の深さの播種穴Hを形成することができる。また、エアーシリングC3、C4を作動させるエアー圧を調整して、成形される播種穴が崩れない程度に渡すぎない速度でエアーシリングC3、C4を作動させることにより、確実な播種穴Hを成形することができる。よって、所定の播種深さを確実に維持できるので、発芽率が向上し、また均一な苗を育苗することができる。

【0031】ところで、上記播種装置7で苗箱4内の育苗ボットPの各ボットp…内に播種される間は、播種コンベヤ2は間歇移送状態となるが、その前後は連続移送状態に切り替わる。即ち、連続移送状態で、苗箱の先端部が位置X1(苗箱4内の育苗ボットp…の移送方向最前列のボットp…が播種穴成形体28…の真下となる状

熊の苗箱4の先端位置) に移送されると、それを第1苗 箱位置検出器S1 (ここでは、接触式のリミットスイッ チ)が検出し、播種コンベヤ2を連続移送状態から間歇 移送状態に切り替える。そして、間歇移送状態にて、各 ポット p…内に一粒づつ播種され、移送方向最後列のボ ットp…が播種ノズル25から播種された後で、苗箱4 の先端部が位置X2(苗箱4内の育苗ポットp…の移送 方向最後列のボットp…が播種ノズル25…の真下とな る位置からボット一列分移送方向下手側に送られた状態 での苗箱4の先端位置)に移送されると、それを第2苗 10 箱検出器S2(ここでは、接触式のリミットスイッチ) が検出し、播種コンベヤ2を間歇移送状態から連続移送 状態に切り替える。よって、位置X1から位置X2の区 間の距離は、苗籍4の移送方向の長さL+α(育苗ボッ トPの移送方向のポット列分+1列)の距離となる。そ して、次の苗箱4が移送上手側から前記位置X1まで移 送されてくると、再び間歇移送状態に切り替わる。とこ ろで、第1コンベヤ1は、播種コンベヤ2が連続移送状 態のときは連続移送状態となり、播種コンベヤ2が間歇 移送状態のときは間歇移送状態となる。また、第2コン 20 ベヤ3は、播種コンベヤ2が連続移送状態、間歇移送状 態にかかわらず、連続移送状態となっている(図2)。 【0032】また、前記鎮圧・均平装置6の後端位置か ら前記位置X1までのコンベヤ上方が開放された区間の 距離は、苗箱4の移送方向の長さしの2倍以上となって いる。これにより、播種装置7の作動中において、床土 供給装置5及び鎮圧・均平装置6の作業が完了した状態 の苗箱4が、最低1箱はその区間に停止し、次の苗箱へ の播種が開始されるまでその区間で特機した状態とな る。よって、その区間で特機する苗箱最低1箱分につい 30 て、床土の供給状態のチェックができ、また不具合があ ればそれを修復する作業を施すことができる。

【0033】 覆土供給装置8は、 覆土ホッパー8aとべ ルト式の覆土機出部8bからなる。覆土機出部8bは、 モータM5により回転駆動されるローラー8cと従動ロ ーラー8 dとにベルト8 eが掛けられ、そのベルト8 e の回転により上部の覆土ホッパー8 a内の覆土を定量づ つ繰り出し、この装置8の下をくぐるように移送される 苗箱4内にその覆土が供給されてゆく。

【0034】灌水装置9は、ポンプP1で灌水パイプ9 40 aに水が送られ、そのパイプ下側に開けられた複数の散 水孔から下方へ霧状に散水するようになっている。

【0035】この育苗用播種機は以上のように構成さ れ、育苗ボットPに播種を施す場合は(図4参照)、鎮 圧・均平装置6の鎮圧ローラー6 a及び均平ブラシ6 c、6cを作用位置に固定すると共に、スクレーパ6 e、6g及び押えローラー6Iを装着し、床土供給装置 5から灌水装置9までの全装置を作動させる。移送上手 側の第1コンベヤ1の始端部に載せられた苗箱4…が、 初めに床土供給装置5で床土が詰められ、そして鎮圧・ 均平される。次に、播種コンベヤ2に引き継がれて播種 装置7で播種され、更に、第2コンベヤ3に引き継がれ て翌土供給装置8で翌土され、最後に灌水装置9で灌水 されて播種作業が完了する。

12

【0036】また、針Qに土詰めを行う場合は(図5参 照)、鎮圧・均平装置6の鎮圧ローラー6a及び均平ブ ラシ6 c、6 cを非作用位置に固定すると共に、スクレ ーパ6e、6g及び押えローラー6iを外し、床上供給 装置5のみを作動させ、他の装置6、7、8、9は停止 させる。 鉢 Q…を保持するトレイ4'を第1コンベヤ1 の始端部に載せると、第1コンベヤ1によって床土供給 装置5の下側を送られ、鉢Q…内に床土が充填される。 鉢Q…の方が育苗ボットPよりも容量が大きい分だけ、 床土供給装置5の床土供給量を多くしておく。床土供給 装置5を通過した鉢Q…は鎮圧・均平装置6に送られる が、鎮圧ローラー6a及び均平ブラシ6c、6cが非作 用位置に固定されていると共に、スクレーバ6 e、6 g 及び押えローラー6iが外されているので、鉢Q…の進 路が妨害されることなく、鎮圧・均平装置6をそのまま 通過してゆく。床土を充填した後の鉢Q…に別設の移植 装置で苗を移植する。

## [0037]

【発明の効果】以上に説明した如く、本発明にかかる育 苗用播種機は、苗箱に床土の充填と播種を施すことも、 花き用鉢等の大型容器に床土の充填を行うこともできる ので、用途ごとに土詰め機を容易する必要がなくなり、 経済的であると共に、設置スペースが狭くてすむように なった。

#### 【図面の簡単な説明】

【図1】育苗用播種機の(a)関面図、及び(b)平面

【図2】育苗用播種機の平面視伝動構成を示す伝動機構

【図3】播種コンベヤの駆動構成を示す(a)要部の部 分関面図、(b)部分横断面図、及び(c)一部の側断

【図4】床土供給装置及び鎮圧・均平装置の育苗ポット への播種状態を示す側断面図。

【図5】床土供給装置及び鎮圧・均平装置の鉢への床土 詰め状態を示す側断面図。

【図6】床土供給装置及び鎮圧・均平装置の平面図。

【図7】床土回収装置の背面図。

【図8】播種装置の一部断面側面図。

【図9】播種装置の一部断面背面図。

【図10】播種装置の一部を示す一部断面側面図。

【図11】受け樋の断面図。

【図12】 播種装置の吸着ノズルの(a)種子吸着状態 の側断面図、及び(b)種子放出状態の側断面図。

【図13】播種穴成形体の構成を示す(a)部分背面

50 図、及び(b) 播種穴成形体が傾動状態の背面図。

14

【図14】育苗ポットを示す斜視図。

【図15】育苗ポットの播種状態を示す(a)開口部側が上側の状態で播種した部分側断面図、及び(b)底部側が上側の状態で播種した部分側断面図。

【符号の説明】

P:育苗ポット

Q: #

1:第1コンベヤ

2:播種コンベヤ

3:第2コンベヤ

4:苗箱

4': トレイ

5:床土供給装置

6:鎮圧·均平装置

6 a: 鎮圧ローラー

6 c: 平均ブラシ

6e:スクレーパ

6g:ゴムスクレーバ

6 i:押えローラ

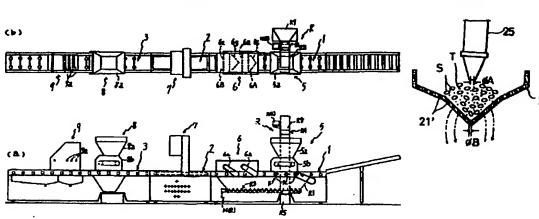
7:播種装置

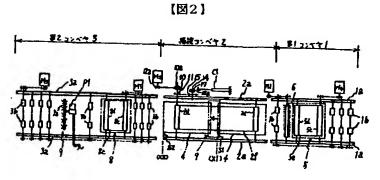
10 8: 覆土供給装置

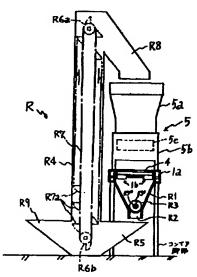
9:灌水装置

【図1】

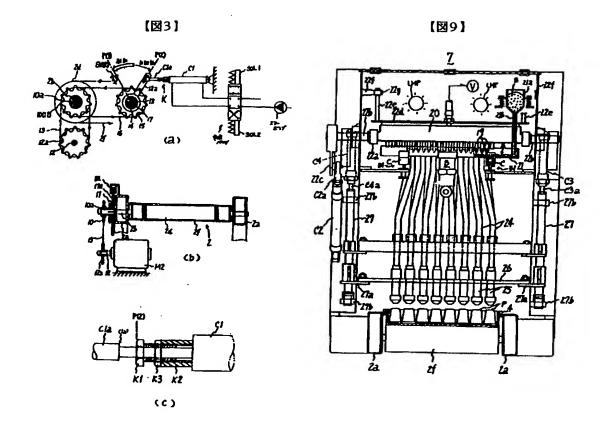
【図11】

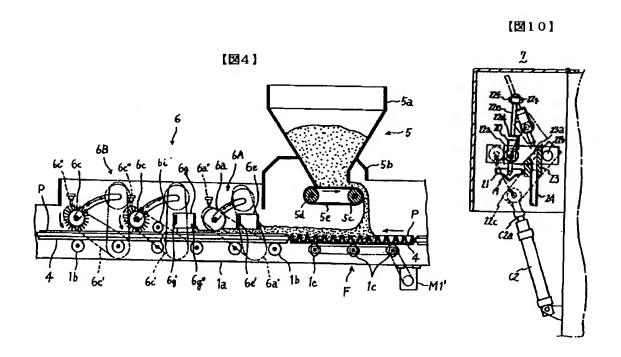


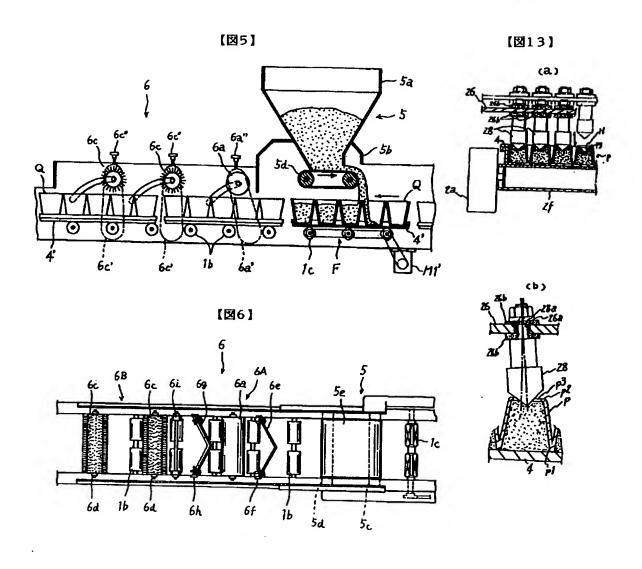


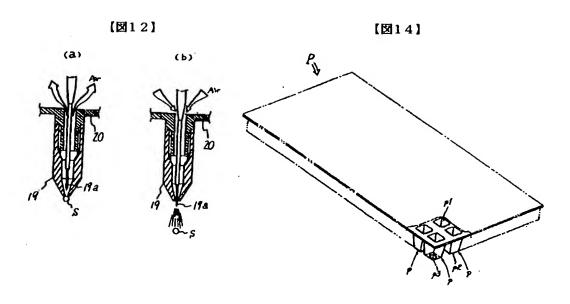


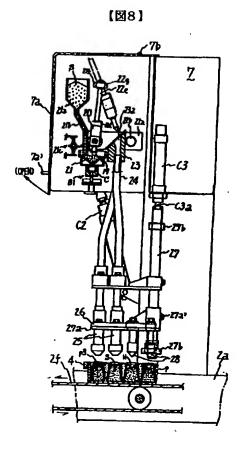
【図7】

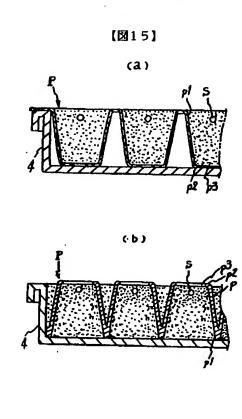












PAT-NO:

JP407039256A

DOCUMENT-IDENTIFIER: JP 07039256 A

TITLE:

SEEDING MACHINE FOR RAISING SEEDLING

PUBN-DATE:

February 10, 1995

**INVENTOR-INFORMATION:** 

NAME

MUTA, HIROICHI

ASSIGNEE-INFORMATION:

NAME

**COUNTRY** 

ISEKI & CO LTD

N/A

APPL-NO:

JP05209011

APPL-DATE: July 30, 1993

INT-CL (IPC): A01G009/08, A01C007/08

# ABSTRACT:

PURPOSE: To pack large-sized containers such as flowerpots for flowering

plant, etc., with bed soil as well as to file with seedring boxes bed soil

to seed in a seeding machine for raising seedling, packing the seedling

being transported with bed soil and seeding while sending the seedling boxes in

a given direction.

CONSTITUTION: A pressing roller 6a for pressing bed soil in seedling

boxes 4

after packing of bed soil and a leveling brush 6c for leveling the surface of

bed soil after pressing with the pressing roller are constituted in such a way

that operating positions at which the functions act, are replaced with nonoperating positions at which the functions do not act. In the case of packing the seedling boxes 4 with bed soil, both the pressing roller 6a and the

leveling brush 6c are placed on the operating positions and in the case of packing large- sized containers such as flowerpots for flowering plant, etc.,

with bed soil, both the pressing roller 6a and the leveling brush 6c are placed

on nonoperating positions.

COPYRIGHT: (C) 1995, JPO